

# מטלת מנחה 15 - אלגברה לינארית 1

328197462

22/01/2023

## שאלה 1

### סעיף א

נראה כי ההעתקה  $T_1(x, y) = (\sin y, x)$  אינה עונה על הגדרה 9.1.1. מצד אחד:

$$T_1(2(0, \frac{\pi}{2})) = T_1(0, \pi) = (\sin \pi, 0) = (0, 0)$$

מצד שני:

$$2T_1(0, \frac{\pi}{2}) = 2(\sin \frac{\pi}{2}, 0) = (2, 0)$$

עבור  $v = (0, \frac{\pi}{2}) \in \mathbb{R}^2$  לא מתקיים  $T_1(2v) = 2T_1(v)$  ולכן ההעתקה אינה ליניארית.

### סעיף ב

נוכיח לפי 9.1.3. יהיו  $\lambda, \mu \in \mathbb{F}$  ויהיו  $p(x), q(x) \in \mathbb{R}_3[x]$  מקבילים:

$$\begin{aligned} T_2(\lambda p(x) + \mu q(x)) &= (x+1)(\lambda p(x) + \mu q(x))' - (\lambda p(x) + \mu q(x)) = \\ &= (x+1) \cdot (\lambda p'(x) + \mu q'(x)) - \lambda p(x) - \mu q(x) = \\ &= \lambda \cdot [(x+1)p'(x) - p(x)] + \mu \cdot [(x+1)q'(x) - q(x)] = \\ &= \lambda T_2(p(x)) + \mu T_2(q(x)) \end{aligned}$$

ולכן לפי 9.1.3 ההעתקה  $T_2$  היא העתקה ליניארית.

## שאלה 2

### סעיף א

הטענה לא נכונה.

תהא  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  העתקה המקיימת את התנאי (קיימת אחת כזאת לפחות - העתקת האפס).  
נסמן  $T(u_1) = T(u_2) = T(u_3) = T(u_4) = (\alpha, \beta, \gamma)$  וכן נסמן  $u_1 = (1, 0, 1), u_2 = (1, 2, 1), u_3 = (0, 1, 1), u_4 = (2, 3, 3)$ .

ארבע הוקטורים  $u_1, u_2, u_3, u_4$  מהמרחב  $\mathbb{R}^3$  שמימדו 3 הם תלויים לינארית. בדיקה קצרה מראה כי  $u_4 = u_1 + u_2 + u_3$ .  
לכן, לפי 9.1.4 נקבל:

$$(\alpha, \beta, \gamma) = T(u_4) = T(u_1 + u_2 + u_3) \stackrel{9.1.4}{=} T(u_1) + T(u_2) + T(u_3) = 3(\alpha, \beta, \gamma)$$

נקבל  $(\alpha, \beta, \gamma) = \underline{0}$ .

נראה כעת כי שלוש הוקטורים  $u_1, u_2, u_3$  מהווים בסיס ל- $\mathbb{R}^3$ . אם נכתוב אותם כשורות במטריצה, נקבל מטריצה שהדטרמיננטה שלה היא:

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \stackrel{R_2 \rightarrow R_2 - R_1}{\stackrel{4.3.6}{=}} \begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \stackrel{\text{פיתוח לפי } C_1}{=} (-1)^{1+1} \cdot 1 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = (2 \cdot 1 - 1 \cdot 0) = 1 \neq 0$$

לפי 4.4.1 המטריצה אינה הפיכה, ולכן לפי 3.10.6 שורותיה הן בת"ל. קיבלנו ש  $u_1, u_2, u_3$  שלושה וקטורים בת"ל ב- $\mathbb{R}^3$  ולכן מהווים בסיס ל- $\mathbb{R}^3$ .

אי-לכך, כל  $v \in \mathbb{R}^3$  הוא צ"ל של  $u_1, u_2, u_3$ , ונקבל לכל  $v \in \mathbb{R}^3$ :

$$T(v) = T(\lambda_1 u_1 + \lambda_2 u_2 + \lambda_3 u_3) \stackrel{9.1.4}{=} \lambda_1 T(u_1) + \lambda_2 T(u_2) + \lambda_3 T(u_3) = \underline{0} + \underline{0} + \underline{0} = \underline{0}$$

וקיבלנו ש  $T$  העתקת האפס ולכן לא קיימת העתקה שאינה העתקת האפס המקיימת את התנאי.

### סעיף ב

נמצא בסיס כללי ל- $V$ . לפי הנתון  $V$  מרחב לינארי מממד סופי, ונסמן  $\dim V = n$ .  
כמו כן, עבור  $U$  תת-מרחב של  $V$  מתקיים לפי 8.3.4  $\dim U \leq \dim V$  ונסמן  $\dim U = k$ .  
אז ניקח  $B = \{v_1, v_2, \dots, v_k\}$  בסיס ל- $U$ . בפרט,  $B$  קבוצה בת"ל של וקטורים מ- $V$  ולכן לפי 8.3.5 קיימים  $v_{k+1}, \dots, v_n$  כך שהקבוצה  $C = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$  תהווה בסיס ל- $V$ .

לפי 9.4.2 קיימת העתקה לינארית  $T$  יחידה כך שלכל  $v_i \in C$  מתקיים:

$$T(v_i) = \begin{cases} \underline{0} & i = 1, \dots, k \\ v_i & i = (k+1), \dots, n \end{cases}$$

נבחר את העתקה זו ונראה כי היא מקיימת את תנאי השאלה.

לפי למה 9.3.6 מתקיים:

$$\text{Im } T = \text{Sp}\{T(v_1), T(v_2), \dots, T(v_k), T(v_{k+1}), \dots, T(v_n)\} = \text{Sp}\{\underline{0}, v_{k+1}, \dots, v_n\} \stackrel{\text{שאלה 7.5.13}}{=} \text{Sp}\{v_{k+1}, \dots, v_n\}$$

כמו כן הוקטורים  $v_{k+1}, \dots, v_n$  בלתי תלויים לינארית (תת-קבוצה של בסיס ל- $V$ ) ולכן מהווים בסיס ל- $\text{Im } T$  ובפרט  $\dim \text{Im } T = n - k$ .

כעת, לפי משפט המימדים 9.6.1 מתקיים  $\dim \ker T + \dim \text{Im } T = n$  ונסיק  $\dim \ker T = n - (n - k) = k$ .  
נראה כעת כי  $U \subseteq \ker T$ . יהא  $u \in U$ , אז קיימים סקלרים  $\lambda_1, \dots, \lambda_k \in \mathbb{F}$  כך ש  $u = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_k v_k$ , ולכן לפי 9.1.4 מתקיים:

$$T(u) = T(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_k v_k) = \lambda_1 T(v_1) + \dots + \lambda_k T(v_k) = \underline{0}$$

ולכן  $u \in \ker T$  מתקיים  $U \subseteq \ker T$  וממשפטים 8.3.4 + 8.3.4 נקבל  $U = \ker T$ .

לסיים, לפי שאלה 7.6.8 נקבל:

$$\ker T + \text{Im } T = \text{Sp}(\{v_1, v_2, \dots, v_k\} \cup \{v_{k+1}, \dots, v_n\}) = \text{Sp}(C) = V$$

בפרט  $\dim(\ker T + \operatorname{Im} T) = n$  וממשפט המימדים 8.3.6 נקבל:

$$n = \dim(\ker T + \operatorname{Im} T) = \dim \operatorname{Im} T + \dim \ker T - \dim(\operatorname{Im} T \cap \ker T).$$

נסיק  $\dim(\operatorname{Im} T \cap \ker T) = n - (n - k) - k = 0$ , לכן לפי הגדרה  $\operatorname{Im} T \cap \ker T = \{0\}$  ובכך סיימנו את ההוכחה.

### סעיף ג

נניח בשלילה כי קיימת העתקה לינארית  $T : V \rightarrow V$  כך ש  $\ker TS = \{0\}$  אבל  $\ker T \neq \{0\}$ .  
מאחר ו  $TS$  העתקה לינארית שמרחב התחום ומרחב הטווח שלה נוצרים סופית וכמובן בעלי אותו מימד, נסיק ממסקנה 9.6.2 כי  $TS$  הפיכה.  
לכן ההעתקה  $T = (TS) \circ S^{-1}$  הפיכה כהרכבת שתי העתקות הפיכות. שוב ממסקנה 9.6.2 נסיק כי  $\ker T = 0$  בסתירה להנחת השלילה!

### שאלה 3

תהא  $T$  העתקה לינארית ממרחב לינארי  $V$  לעצמו כך שעבור  $k$  טבעי מסוים  $T^k = 0$  אבל  $T^{k-1} \neq 0$ . נדגיש כי ברור שלכל  $n > k$ ,  $T^n = T^k \circ T^{n-k} = 0$ , ועבור כל  $v \in V$  כך ש  $T^{k-1}(v) \neq 0$  מתקיים לכל  $n < k$   $T^n(v) \neq 0$ , שכן אחרת  $T^{k-1}(v) = T(k-1-n)(T^n(v)) = T^{k-1-n}(0) = 0$ . אשתמש בטעות אלה בהמשך התרגיל מבלי לנמק אותן שוב.

#### סעיף א

יהא  $u \in V$  כך ש  $T^{k-1}(u) \neq 0$ . צריך להוכיח כי  $L = \{u, T(u), T^2(u), \dots, T^{k-1}(u)\}$  היא קבוצה בלתי-תלויה לינארית, כלומר שאין פתרון לא טריוויאלי למשוואה  $\alpha_1 u + \alpha_2 T(u) + \dots + \alpha_k T^{k-1}(u) = 0$ . (\*). נפעיל את ההעתקה הלינארית  $T^{k-1}$  על כל הצדדים. נקבל לפי 9.1.4 כי:

$$\begin{aligned} T^{k-1}(\alpha_1 u + \alpha_2 T(u) + \dots + \alpha_k T^{k-1}(u)) &= \alpha_1 T^{k-1}(u) + \alpha_2 T^k(u) + \dots + \alpha_k T^{2k-2}(u) = \\ &= \alpha_1 T^{k-1}(u) + 0 + \dots + 0 = \alpha_1 T^{k-1}(u) = 0 \end{aligned}$$

היות ו  $T^{k-1}(u) \neq 0$  מובטח לנו  $\alpha_1 = 0$ .

נעתי המשוואה (\*) תהא כתובה כך:  $\alpha_2 T(u) + \alpha_3 T^2(u) + \dots + \alpha_k T^{k-1}(u) = 0$ . נפעיל הפעם  $T^{k-2}$  על שני האגפים ונקבל, באופן דומה,  $\alpha_2 T^{k-1}(u) = 0$  ולכן  $\alpha_2 = 0$ . נוכל לחזור שוב ושוב על התהליך ובסוף נקבל  $\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_k = 0$ . הפתרון הטריוויאלי הוא פתרון יחיד למשוואה, ולכן הקבוצה  $L$  היא בלתי-תלויה לינארית.

#### סעיף ב

נניח בשלילה כי קיימת  $A \in M_2(\mathbb{R})$  כך ש  $A^2 \neq 0$  אבל  $A^3 = 0$ . נבחר  $V = \mathbb{R}_2$  וכן נבחר העתקה לינארית  $T : V \rightarrow V$  כך שלכל  $v \in V$  נקבל  $T(v) = Av$ .

זוהי בוודאות העתקה לינארית לפי דוגמה 9.2.9. מההנחה ומשאלה 9.8.6 נקבל לכל  $v \in V$   $T^2(v) = A^2 v$  וכן  $T^3(v) = A^3 v = 0$ . היות ו  $A^2 \neq 0$  נסיק כי  $T^2 \neq 0$ . בפרט, קיים  $u \in V$  כך ש  $T^2(u) \neq 0$ .

נעת, לפי סעיף א עבור  $k = 3$ , הקבוצה  $\{u, T(u), T^2(u)\}$  בלתי תלויה לינארית, אבל זוהי קבוצה של שלושה וקטורים ממרחב במימד 2 וזו סתירה!

## שאלה 4

בשאלה מדובר על העתקה  $T \neq 0$  לא הפיכה המקיימת  $T^2 = 2T$ .

### סעיף א

מימד מרחב המוצא  $\mathbb{R}^2$  הוא 2. אי-לכך, לפי 9.6.1 מקבלים:

$$\dim \operatorname{Im} T + \dim \ker T = 2$$

מההנחה  $T \neq 0$  נובע  $\ker T \neq 2$  ולכן  $\ker T \leq 1$ . נציב במשוואה לעיל ונקבל  $\dim \operatorname{Im} T \geq 1$ . כמו כן, מההנחה כי  $T$  לא הפיכה נקבל ממסקנה 9.6.2 כי  $\mathfrak{S}T \neq \mathbb{R}^2$ , לכן לפי 8.3.4 מקבלים  $\dim \operatorname{Im} T \leq 1$ . לכן, מאי-השוויונות לעיל נקבל  $\dim \operatorname{Im} T = 1$  ולכן  $\dim \ker T = 1$ .

### סעיף ב

מכך ש  $\dim \ker T = 1$  נסיק כי קיים  $u \in \ker T$  כך ש  $u \neq 0$ . באופן דומה, מכך ש  $\dim \operatorname{Im} T = 1$  נסיק כי קיים  $v \in \operatorname{Im} T$  כך ש  $v \neq 0$ . עבור  $v$  זה קיים  $w \in \mathbb{R}^2$  כך ש  $v = T(w)$ . אי-לכך:

$$T(v) = T(T(w)) = T^2(w) = 2T(w) = 2v$$

נראה כי  $B = (u, v)$  בסיס ל  $\mathbb{R}^2$ . נפתור את המשוואה  $\lambda u + \mu v = 0$  ונראה כי קיים רק הפתרון הטריטויאלי. נפעיל את  $T$  על שני אגפי המשוואה. נקבל לפי 9.1.4 כי:

$$T(\lambda u + \mu v) = \lambda T(u) + \mu T(v) = \lambda \cdot 0 + 2\mu v = 0$$

היות ו  $v \neq 0$  נסיק כי  $2\mu = 0$  ולכן  $\mu = 0$ . נחזור למשוואה המקורית ונקבל  $\lambda u = 0$ . שוב, היות ו  $u \neq 0$  נקבל  $\lambda = 0$  וקיים רק הפתרון הטריטויאלי למשוואה. לכן  $B = (u, v)$  סדרה בת 2 איברים ובת"ל ולכן מהווה בסיס ל  $\mathbb{R}^2$ .

כעת נחשב וקטורי קואורדינטות:

$$[T(u)]_B = [0]_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad [T(v)]_B = [2v]_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

ונקבל:

$$[T]_B = ([T(u)]_B \mid [T(v)]_B) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

ובזאת סיימנו את ההוכחה.